```
┌─────────────────────────────────────────────────────────────┐
│        msf_core::StateVisitor< msf_updates::EKFState >       │
└─────────────────────────────────────────────────────────────┘
                              ▲
                              │
┌─────────────────────────────────────────────────────────────┐
│    msf_core::MSF_SensorManager< msf_updates::EKFState >      │
└─────────────────────────────────────────────────────────────┘
                              ▲
                              │
┌─────────────────────────────────────────────────────────────┐
│   msf_core::MSF_SensorManagerROS< msf_updates::EKFState >    │
└─────────────────────────────────────────────────────────────┘
                              ▲
                              │
┌─────────────────────────────────────────────────────────────┐
│              msf_pose_sensor::PoseSensorManager               │
└─────────────────────────────────────────────────────────────┘
```